

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

550 695

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
14. Oktober 2004 (14.10.2004)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2004/088441 A2

(51) Internationale Patentklassifikation⁷: **G05B 19/042**

(74) Anwalt: ANDRES, Angelika; Endress + Hauser (DE)
Holding GmbH, PatServe, Colmarer Strasse 6, 79576 Weil
am Rhein (DE).

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2004/003408

(81) Bestimmungsstaaten (*soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare nationale Schutzrechtsart*): AE, AG, AL,
AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,
CN, CO, CR, CU, CZ, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI,
GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE,
KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD,
MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG,
PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM,
TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM,
ZW.

(22) Internationales Anmeldedatum:
31. März 2004 (31.03.2004)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:
103 15 164.8 2. April 2003 (02.04.2003) EP

(71) Anmelder (*für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von
US*): ENDRESS+HAUSER GMBH+CO. KG [DE/DE];
Hauptstrasse 1, 79689 Maulburg (DE).

(72) Erfinder; und

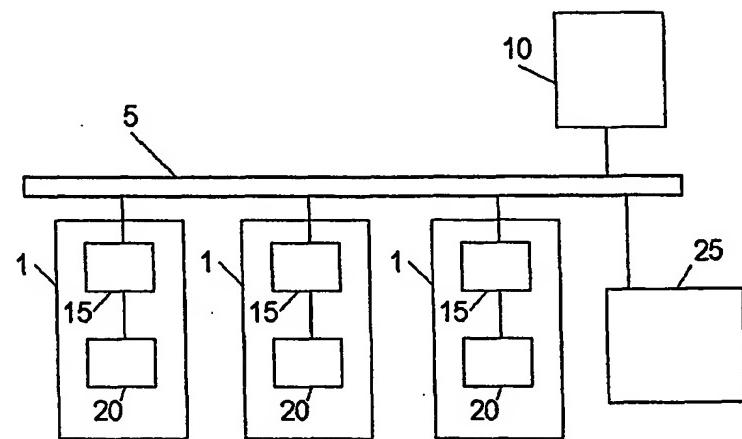
(75) Erfinder/Anmelder (*nur für US*): KILIAN, Markus
[DE/DE]; Marie-Curie-Strasse 8, 79100 Freiburg (DE).

(84) Bestimmungsstaaten (*soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare regionale Schutzrechtsart*): ARIPO (BW,
GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM,
ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ,
TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK,
EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: METHOD FOR DETERMINING BY APPROXIMATION A MEASURING INTERVAL AND CORRESPONDING DEVICE

(54) Bezeichnung: VERFAHREN ZUR NÄHERUNGSWEISEN BESTIMMUNG EINES MESSZEITPUNKTES UND
ENTSPRECHENDE VORRICHTUNG



(57) Abstract: The invention relates to a method for determining a measuring interval (tM), during which a measuring value is produced by a field apparatus (1) used in process automation technology, wherein the field apparatus (1) communicates its measuring values at given communication intervals (tK) via a field bus (5) after receiving a query from a central control unit (10) regarding its measuring values. According to the invention, the following communication interval (tf) from at least two communication intervals (tK, t'K) is determined by approximation and the measuring interval (tM) is determined on the basis of the communication interval (tf) determined by approximation. The invention also relates to a corresponding device.

WO 2004/088441 A2

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zur Bestimmung eines Messzeitpunktes (tM), zu dem von einem Feldgerät (1) der Prozessautomatisierungstechnik ein Messwert erzeugt wird, wobei das Feldgerät (1) seine Messwerte zu bestimmten Kommunikationszeitpunkten (tK) über einen Feldbus (5) nach einer Anfrage von einer zentralen Steuereinheit (10) bezüglich seiner Messwerte kommuniziert. Die Erfindung beinhaltet, dass aus mindestens zwei Kommunikationszeitpunkten (tK, t'K) der folgende Kommunikationszeitpunkt (tf) näherungsweise bestimmt wird, und dass aufgrund des näherungsweise bestimmten Kommunikationszeitpunktes (tf) der Messzeitpunkt (tM) bestimmt wird. Weiterhin bezieht sich die Erfindung auf eine entsprechende Vorrichtung.



RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Veröffentlicht:

- *ohne internationalen Recherchenbericht und erneut zu veröffentlichen nach Erhalt des Berichts*

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

Verfahren zur näherungsweisen Bestimmung eines Messzeitpunktes und entsprechende Vorrichtung

Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zur Bestimmung eines

5 Messzeitpunktes (t_M), zu dem von einem Feldgerät der

Prozessautomatisierungstechnik ein Messwert erzeugt wird, wobei das

Feldgerät seine Messwerte zu bestimmten Kommunikationszeitpunkten (t_K)

über einen Feldbus nach einer Anfrage von einer zentralen Steuereinheit

bezüglich seiner Messwerte kommuniziert. Weiterhin bezieht sich die

10 Erfindung auf eine entsprechende Vorrichtung. Bei dem Feldgerät handelt es

sich beispielsweise um ein Füllstandmessgerät. Bei den Messwerten handelt

es sich beispielsweise um den Füllstand, den Druck, die Viskosität, die Dichte

oder um den pH-Wert eines Mediums. Bei dem Feldbus handelt es sich

beispielsweise um einen Profibus®.

15

Von der Anmelderin werden Feldgeräte/Messgeräte z.B. zur Messung und/oder Überwachung des Füllstandes eines Mediums in einem Behälter produziert und vertrieben. Diese Messgeräte liefern ihre Messwerte oder allgemein die chemischen oder physikalischen Prozessgrößen zur

20

Weiterverarbeitung meist an einen Feldbus. Angestrebt wird, dass die Messdaten möglichst aktuell sind, also den aktuellen Zustand des Mediums wiederspiegeln. Dies ist vor allem dann relevant, wenn die Frequenz der Abfragen oder Anfragen in der Größenordnung der möglichen Messfrequenz liegt. Daher sollten die Messdaten erst kurz vor der Kommunikation erzeugt

25

werden. Hierfür muss jedoch bekannt sein, wann die Anfrage durch den Feldbus stattfinden wird. Dieser Zeitpunkt hängt z.B. davon ab, wie viele Messgeräte mit dem Feldbus verbunden sind. Wird die Anzahl der Messgeräte erhöht, so wird der zeitliche Abstand zwischen den Anfragen größer. Es kann auch die Konfiguration des gesamten Systems geändert werden, so dass die

30

Abstände variieren. Es gibt also keine fest vorgegebenen Zeitabstände.

Dieses Problem ist besonders dann gegeben, wenn über den Feldbus von einer zentralen Steuereinheit die Anfrage kommt und wenn die Feldgeräte

nicht selbständig ihre Daten kommunizieren oder zumindest vom übrigen Geschehen auf und um den Feldbus herum wissen. Finden die Anfragen in so großen Zeitabständen statt, dass in der Zwischenzeit mehrere Messungen möglich sind, so kann auch angestrebt werden, den Energieverbrauch zu reduzieren, indem keine unnötigen, da nicht abgefragten Messungen vollzogen werden.

Daher liegt der Erfindung die Aufgabe zugrunde, den Zeitpunkt einer Anfrage der zentralen Steuereinheit näherungsweise zu bestimmen, um dafür passend den Messwert zu erzeugen. Dafür sind ein Verfahren und eine entsprechende Vorrichtung erforderlich.

Die Aufgabe wird erfindungsgemäß bezüglich des Verfahrens dadurch gelöst, dass aus mindestens zwei Kommunikationszeitpunkten (t_K , t'_K) der folgende Kommunikationszeitpunkt (t_f) zumindest näherungsweise bestimmt wird, und dass aufgrund des näherungsweise bestimmten Kommunikationszeitpunktes (t_f) der Messzeitpunkt (t_M) bestimmt wird. Der Messzeitpunkt (t_M) sollte dabei möglichst kurz vor dem näherungsweise bestimmten Kommunikationszeitpunkt (t_f) und somit vor der Übermittlung des Messwertes liegen. Aus den vorherigen Kommunikationszeitpunkten wird also auf zukünftige Anfragen geschlossen, z.B. durch Mittelwertbildung der vorhergehenden Zeitpunkte. Das Verfahren setzt also voraus, dass schon Anfragen stattgefunden haben; das Verfahren lässt sich also z.B. nicht für das Anlaufen eines Systems verwenden. Vorteilhaft bei dem Verfahren ist, nach möglichst jeder Kommunikation den folgenden Kommunikationszeitpunkt (t_f) mit dem direkt vorangegangenen Kommunikationszeitpunkt (t_K) näherungsweise zu bestimmen. Ändert sich beispielsweise die Anzahl der Messgeräte oder ändert sich etwas an der gesamten Konfiguration, so wird sich auch der Abstand zwischen den Anfragen ändern. Der Messzeitpunkt (t_M) muss dabei so bestimmt werden, dass der Abstand zum Kommunikationszeitpunkt (t_f) möglichst klein ist. Der Messzeitpunkt (t_M) sollte jedoch auch so liegen, dass der Messwert auch wirklich kommuniziert werden

kann. Wenn also bekannt ist, dass die Erzeugung eines Messwerts unterschiedlich lange dauern kann, so ist dies zu berücksichtigen.

Eine vorteilhafte Ausgestaltung sieht vor, dass mit dem Messwert auch der
5 Messzeitpunkt (t_M) kommuniziert wird. Dies ist bei der Auswertung einer Zeitreihe wichtig, um die Messwerte in ihrem zeitlichen Verlauf einordnen zu können. Die Kommunikation des Messzeitpunktes (t_M) ist vor allem dann wichtig, wenn die Messzeitpunkte unterschiedliche Zeitabstände aufweisen. Daher ermöglicht diese Kommunikation auch eine Zeitauswertung der
10 Messwerte.

Eine Ausgestaltung sieht vor, dass aus mindestens einem zeitlichen Abstand (A) zwischen mindestens zwei vorhergehenden Kommunikationszeitpunkten (t_k, t'_k) und einem vorhergehenden Kommunikationszeitpunkt (t''_k) der
15 folgende Kommunikationszeitpunkt (t_f) näherungsweise bestimmt wird. Zunächst wird also berechnet, dass z.B. zwischen zwei vorhergehenden Anfragen eine zeitliche Differenz von x Sekunden lag, d.h. $A = |t'_k - t_k| = x$ Sekunden. Dementsprechend ergibt sich der folgende
Kommunikationszeitpunkt (t_f) als der Zeitpunkt der direkt vorhergehenden
20 Anfrage (t''_k) zuzüglich x Sekunden. Dabei kann ein Zeitpunkt (t_k, t'_k) identisch sein mit dem Zeitpunkt (t''_k), von dem ausgehend der folgende Kommunikationszeitpunkt (t_f) näherungsweise bestimmt wird, d.h. $t'_k = t''_k$. Eine weitere Möglichkeit ist, den Zeitabstand (A) zwischen drei Anfragen zu
bestimmen. Um den folgenden Kommunikationszeitpunkt (t_f) näherungsweise
25 zu bestimmen, kann dieser Abstand (A) entweder zum Zeitpunkt der vorletzten Anfrage addiert werden oder der Abstand (A) wird durch 2 dividiert und zum Zeitpunkt der direkt vorhergehenden Anfrage (t''_k) addiert. Weitere Varianten der Mittelwertbildung sind möglich. Es kann z.B. auch nur ein zeitlicher Abstand für die näherungsweise Bestimmung des nächst folgenden
30 Kommunikationszeitpunktes (t_f) verwendet werden.

Eine vorteilhafte Ausgestaltung sieht vor, dass mindestens zwei zeitliche Abstände (A_1, A_2) zwischen jeweils mindestens zwei vorhergehenden Kommunikationszeitpunkten ($t_{k1}, t'_{k1}, t_{k2}, t'_{k2}$) berechnet werden, dass aus den zeitlichen Abständen (A_1, A_2) ein Mittelwert (M) gebildet wird, und dass der folgende Kommunikationszeitpunkt (t_f) ausgehend von dem Mittelwert (M) und einem vorhergehenden Kommunikationszeitpunkt (t''_k) näherungsweise bestimmt wird. Minimal müssen also drei Anfragen – d.h. beispielsweise $t'_{k1} = t_{k2}$ – stattgefunden haben, so dass zwischen jeweils zwei Anfragen die zeitlichen Abstände (A_1, A_2) ermittelt und der Mittelwert (M) gebildet werden kann. Durch die Mittelwertbildung ergibt sich der Vorteil, dass kleinere Schwankungen der Zeitabstände herausfallen: Dabei ist bei der Anzahl der Werte, aus denen der Mittelwert gebildet wird, ein Optimum zu finden.

Eine vorteilhafte Ausgestaltung beinhaltet, dass in dem Fall, dass der zeitliche Abstand (A_b) bis zum näherungsweise bestimmten Kommunikationszeitpunkt (t_f) kleiner ist als ein Kleinstwert (K), der Kommunikationszeitpunkt (t_f) ausgehend von diesem Kleinstwert (K) näherungsweise bestimmt wird, wobei der Kleinstwert (K) aus dem minimalen zeitlichen Abstand (A_{min}) bestimmt wird, der aufgrund technischer Gegebenheiten zwischen zwei aufeinander folgenden Messungen möglich ist. Es kann der Fall auftreten, dass die Anfragen zu schnell für das Feldgerät kommen. In diesem Fall muss auf die technischen Gegebenheiten des Feldgerätes eingegangen werden. Der Messtakt kann also nicht von der zentralen Steuereinheit vorgegeben werden, sondern wird vom Feldgerät selbst gesetzt.

Eine vorteilhafte Ausgestaltung sieht vor, dass in dem Fall, dass der zeitliche Abstand (A_b) bis zum näherungsweise bestimmten Kommunikationszeitpunkt (t_f) größer ist als ein Grenzwert (G), der Kommunikationszeitpunkt (t_f) ausgehend von dem zeitlichen Abstand (A'_b) näherungsweise bestimmt wird, der für die näherungsweise Bestimmung des vorhergehenden näherungsweise bestimmten Kommunikationszeitpunktes (t_f) verwendet wurde, wobei der Grenzwert (G) eine Grenze zwischen einem zeitlichen

Abstand zwischen Anfragen in einem normalen Kommunikationszyklus und einem zeitlichen Abstand in einem gestörten Kommunikationszyklus der Steuereinheit darstellt. Ein Problem besteht darin, dass z.B. bei Feld-/Messgeräten eine Parametrierung vorgenommen werden kann, dass also 5 Parameter durch eine Parametriereinheit neu gesetzt werden. Solch ein Vorgang dauert meist deutlich länger als der Abstand zwischen normalen Anfragen durch die zentrale Steuereinheit. Wird eine solche Parametrierung an einem Messgerät vorgenommen, so kommt bei einem Feldgerät, das in der Reihenfolge der Anfrage diesem folgt, die Anfrage erst deutlich später an. Ein 10 solcher Eingriff lässt sich nicht voraussehen, muss jedoch aus der Berechnung des folgenden Kommunikationszeitpunktes (t_f) herausgenommen werden, da nicht zu erwarten ist, dass auf einen Parametriervorgang ein weiterer folgen wird. Zu unterscheiden ist also zwischen einem normalen Kommunikationszyklus und einem z.B. durch eine Parametrierung gestörten 15 Kommunikationszyklus. Ergibt sich also aus den Berechnungen ein zeitlicher Abstand (A_b), der größer als ein Grenzwert (G) ist, so ist in die Berechnung ein Zeitabstand eingeflossen, der sich möglicherweise aus einer Parametrierung oder einer anderen Störung des normalen Kommunikationszyklus' ergeben 20 hat. Daher sollte nicht mit diesem Abstand (A_b) gerechnet werden, da sich ein Zeitpunkt ergibt, der mit hoher Wahrscheinlichkeit nach der realen Anfrage liegen würde. In der einfachsten Realisierung wird für die näherungsweise Bestimmung des nächsten Zeitpunktes auf den zeitlichen Abstand (A'_b) der vorherigen näherungsweisen Bestimmung zurückgegriffen. Es kann jedoch 25 auch ein beliebig zu bestimmender Standardwert verwendet werden.

Üblicherweise unterscheiden sich die Zeiten für Anfragen und für Parametrierung hinreichend, so dass z.B. eine statistische Auswertung einer Vielzahl von Zeitabständen zwischen Anfragen einen Grenzwert (G) ergibt. Dies sollte in einer Einstellung vor Ort oder durch eine Simulation des Systems geschehen. Eine andere Realisierung dieser Erkennung einer 30 Störung des Kommunikationszyklus' ist, die Abweichung zwischen dem berechneten und dem aufgetretenen Kommunikationszeitpunkt auszuwerten und bei einer Abweichung, die wiederum größer als ein zu bestimmender Wert

ist, die näherungsweise Bestimmung für den nächsten Kommunikationszeitpunkt passend zu modifizieren.

Die Aufgabe bezüglich der Vorrichtung wird dergestalt gelöst, dass mindestens eine Feldbuskommunikationseinheit vorgesehen ist, die bei einer Anfrage von der Steuereinheit mindestens den Messwert kommuniziert, und dass mindestens eine Ausgabe-/Steuereinheit vorgesehen ist, die den 5 Messzeitpunkt (t_M) des Feldgerätes steuert, wobei die Feldbuskommunikationseinheit mindestens den Kommunikationszeitpunkt (t_k) an die Ausgabe-/Steuereinheit übermittelt. Die Vorrichtung beinhaltet also eine 10 Feldbuskommunikationseinheit – z.B. einen ASIC –, die Anfragen vom Feldbus entgegennimmt und feststellt, ob die Anfrage an das spezielle Feldgerät gerichtet ist. Die Ausgabe-/Steuereinheit, bei der es sich z.B. um eine entsprechenden Mikroprozessor handelt, bekommt die 15 Kommunikationszeitpunkte (t_k) mitgeteilt und bestimmt näherungsweise davon ausgehend den folgenden Kommunikationszeitpunkt (t_f). Damit wird dann der Messzeitpunkt (t_M) bestimmt und die Messung passend ausgelöst.

Die Erfindung wird anhand der nachfolgenden Zeichnungen näher erläutert.

20 Es zeigt:

Fig. 1: ein Flussdiagramm für das Verfahren; und

Fig. 2: ein Blockschaltbild der Vorrichtung.

25 Fig. 1 zeigt schematisch den Ablauf des Verfahrens der Erfindung. Der Kleinstwert K wird den technischen Gegebenheiten entnommen. Er gibt den minimalen zeitlichen Abstand an, der bedingt durch die Technik zwischen zwei Messungen liegen kann. Der Grenzwert G gibt die Grenze an, die zwischen einem Abstand zwischen Kommunikationszeitpunkten in einem normalen 30 Kommunikationszyklus und einem Abstand in einem z.B. durch eine Parametrierung gestörten Kommunikationszyklus liegt. Die Dauer dieser

Abstände ist ausreichend verschieden, so dass der Grenzwert G z.B. durch eine statistische Auswertung einer Vielzahl von Kommunikationszeitpunkten bestimmt werden kann. Diese beiden Vergleichswerte K und G sind vor dem Beginn des eigentlichen Verfahrens vorzugeben. Aus vorherigen
5 Kommunikationszeitpunkten wird dann jeweils der folgende Kommunikationszeitpunkt näherungsweise bestimmt. Dabei kann z.B. der Abstand zwischen mehreren Zeitpunkten bestimmt und entsprechend gemittelt werden. Ausgehend vom vorhergehenden, letzten Kommunikationszeitpunkt ergibt sich dann eine näherungsweise Bestimmung für den folgenden
10 Zeitpunkt. Ist der Abstand zum nächsten Kommunikationszeitpunkt kleiner als der Kleinstwert K, so finden die Anfragen von der zentralen Steuereinheit schneller statt als dass die Prozessgrößen des Mediums, z.B. der Füllstand, gemessen werden können. Daher wird der folgende Kommunikationszeitpunktes t_f aus diesem Kleinstwert K berechnet, indem z.B. zum letzten Kommunikationszeitpunkt t_k der Kleinstwert hinzugerechnet wird.
15 Ist der zeitliche Abstand kleiner als der Grenzwert G, so hat nur eine normale Anfrage stattgefunden und es handelt sich um einen ungestörten Kommunikationszyklus. Ist der zeitliche Abstand größer, so hat eine Störung z.B. in Form eines Parametrierereingriffes stattgefunden. Direkte Folge der
20 Verzögerung ist, dass das Feldgerät einen „veralteten“ Messwert kommunizieren musste. Da nicht zu erwarten ist, dass anschließend wieder ein Eingriff stattfindet, ist es sinnvoller, den nächsten Kommunikationszeitpunkt t_f beispielsweise mit den Daten der vorherigen näherungsweisen Bestimmung näherungsweise zu bestimmen, indem z.B. der
25 gleiche zeitliche Abstand verwendet wird. Nach der näherungsweisen Bestimmung des Kommunikationszeitpunktes t_f wird der optimale Messzeitpunkt t_M bestimmt, der möglichst kurz vor dem Kommunikationszeitpunkt t_f liegen sollte, um zu vermeiden, dass der Messwert „veraltet“ ist. Gleichzeitig sollte der Messzeitpunkt t_M jedoch auch so liegen, dass der Messwert bei der Anfrage möglichst direkt kommuniziert
30 werden kann, um keine Verzögerungen zu produzieren. Diese Bestimmung des Messzeitpunktes t_M hängt somit sehr stark von den intrinsischen

Eigenschaften des Messgerätes ab. Ist dieser Messzeitpunkt t_M erreicht, so wird der Messwert erzeugt und nach der Anfrage vom Feldbus kommuniziert.

In Fig. 2 findet sich ein Blockschaltbild der Vorrichtung mit einem Feldbus 5, 5 an dem in diesem Beispiel drei Feldgeräte 1 – beispielsweise ein Füllstandmessgerät –, eine zentrale Steuereinheit 10 – beispielsweise eine speicherprogrammierbare Steuerung, SPS – und eine Parametriereinheit 6 – beispielsweise ein Computer – angeschlossen sind. Die Feldgeräte 1 weisen eine Feldbuskommunikationseinheit 15 – z.B. ein ASIC – und eine Ausgabe-/Steuereinheit 20 – beispielsweise ein entsprechender Mikroprozessor – auf. Über die Parametriereinheit 25 lassen sich beispielsweise Parameter in den Feldgeräten 1 ändern. Die Ausgabe-/Steuereinheit 20 ist so beschaffen, dass sie aufgrund der vorhergehenden Kommunikationszeitpunkte, über die sie von der Feldbuskommunikationseinheit 15 Kenntnis erhält, den Zeitpunkt der 10 Messung festsetzt.

Über die Parametriereinheit 25 lassen sich beispielsweise Parameter in den Feldgeräten 1 ändern. Die Ausgabe-/Steuereinheit 20 ist so beschaffen, dass sie aufgrund der vorhergehenden Kommunikationszeitpunkte, über die sie von der Feldbuskommunikationseinheit 15 Kenntnis erhält, den Zeitpunkt der 15 Messung festsetzt.

Bezugszeichenliste

- | | |
|----|-------------------------------------|
| 1 | Feldgerät |
| 5 | Feldbus |
| 10 | Steuereinheit |
| 15 | Feldbuskommunikationseinheit |
| 20 | Ausgabe-/Steuereinheit |
| 25 | Parametriereinheit |

Patentansprüche

1. Verfahren zur Bestimmung eines Messzeitpunktes (t_M), zu dem von einem Feldgerät (1) der Prozessautomatisierungstechnik ein Messwert erzeugt wird,
5 wobei das Feldgerät (1) seine Messwerte zu bestimmten Kommunikationszeitpunkten (t_K) über einen Feldbus (5) nach einer Anfrage von einer zentralen Steuereinheit (10) bezüglich seiner Messwerte kommuniziert,
dadurch gekennzeichnet,
10 dass aus mindestens zwei Kommunikationszeitpunkten ($t_K, t'K$) der folgende Kommunikationszeitpunkt (t_f) zumindest näherungsweise bestimmt wird, und dass aufgrund des näherungsweise bestimmten Kommunikationszeitpunktes (t_f) der Messzeitpunkt (t_M) bestimmt wird.

15

2. Verfahren nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet,
dass mit dem Messwert auch der Messzeitpunkt (t_M) kommuniziert wird.

20

3. Verfahren nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet,
dass aus mindestens einem zeitlichen Abstand (A) zwischen mindestens zwei vorhergehenden Kommunikationszeitpunkten ($t_K, t'K$) und einem
25 vorhergehenden Kommunikationszeitpunkt ($t''K$) der folgende Kommunikationszeitpunkt (t_f) näherungsweise bestimmt wird.

25

4. Verfahren nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet,
30 dass mindestens zwei zeitliche Abstände (A_1, A_2) zwischen jeweils mindestens zwei vorhergehenden Kommunikationszeitpunkten ($t_{K1}, t'_{K1}, t_{K2}, t'_{K2}$) berechnet

werden, dass aus den zeitlichen Abständen (A_1, A_2) ein Mittelwert (M) gebildet wird, und dass der folgende Kommunikationszeitpunkt (t_f) ausgehend von dem Mittelwert (M) und einem vorhergehenden Kommunikationszeitpunkt (t''_k) näherungsweise bestimmt wird.

5

5. Verfahren nach Anspruch 1, 3 oder 4,

dadurch gekennzeichnet,

dass in dem Fall, dass der zeitliche Abstand (A_b) bis zum näherungsweise bestimmten Kommunikationszeitpunkt (t_f) kleiner ist als ein Kleinstwert (K),
10 der Kommunikationszeitpunkt (t_f) ausgehend von diesem Kleinstwert (K) näherungsweise bestimmt wird, wobei der Kleinstwert (K) aus dem minimalen zeitlichen Abstand (A_{\min}) bestimmt wird, der aufgrund technischer Gegebenheiten zwischen zwei aufeinander folgenden Messungen möglich ist.

15

6. Verfahren nach Anspruch 1, 3 oder 4,

dadurch gekennzeichnet,

dass in dem Fall, dass der zeitliche Abstand (A_b) bis zum näherungsweise bestimmten Kommunikationszeitpunkt (t_f) größer ist als ein Grenzwert (G),
20 der Kommunikationszeitpunkt (t_f) ausgehend von dem zeitlichen Abstand (A'_b) näherungsweise bestimmt wird, der für die näherungsweise Bestimmung des vorhergehenden näherungsweise bestimmten Kommunikationszeitpunktes (t'_f) verwendet wurde, wobei der Grenzwert (G) eine Grenze zwischen einem zeitlichen Abstand zwischen Anfragen in einem normalen
25 Kommunikationszyklus und einem zeitlichen Abstand in einem gestörten Kommunikationszyklus der Steuereinheit (10) darstellt.

7. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens mindestens einer der

30

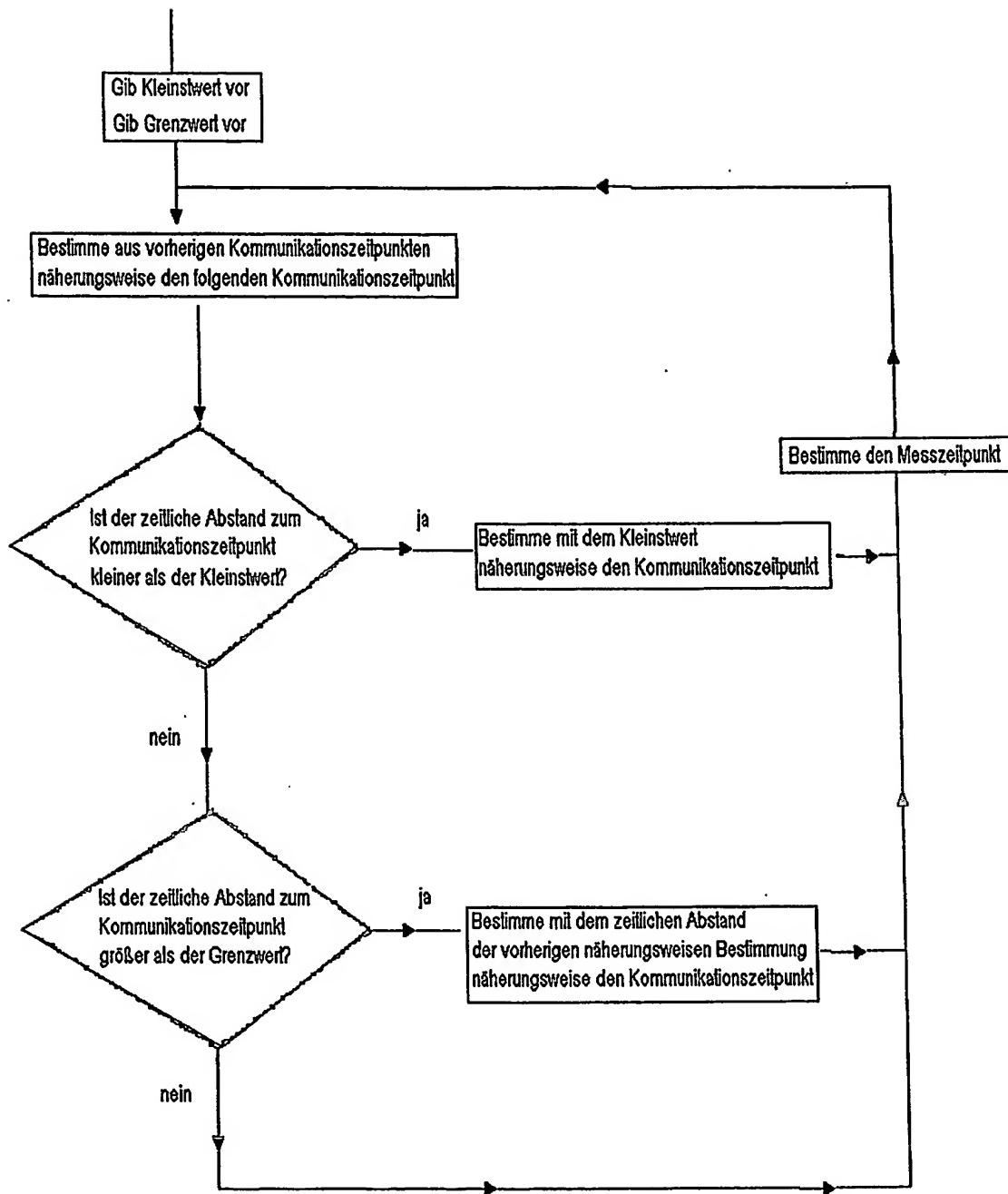
Ansprüche 1 bis 6,

dadurch gekennzeichnet,

dass mindestens eine Feldbuskommunikationseinheit (15) vorgesehen ist, die bei einer Anfrage von der Steuereinheit (10) mindestens den Messwert kommuniziert, und dass mindestens eine Ausgabe-/Steuereinheit (20) vorgesehen ist, die den Messzeitpunkt (t_M) des Feldgerätes (1) steuert, wobei
5 die Feldbuskommunikationseinheit (15) mindestens den Kommunikationszeitpunkt (t_K) an die Ausgabe-/Steuereinheit (20) übermittelt.

1/2

Fig. 1



2/2

